



MINISTÉRIO DA CIÊNCIA, TECNOLOGIA, INOVAÇÕES E COMUNICAÇÕES
INSTITUTO NACIONAL DE PESQUISAS ESPACIAIS

Algoritmos e Estruturas de Dados

Lista de exercícios 1

Felipe Menino Carlos

Este documento tem por objetivo apresentar considerações sobre alguns dos vários tópicos abordados durante o desenvolvimento da 1ª lista de exercícios de Algoritmos e Estruturas de Dados.

1 Exercício 2

Para o exercício 2 apresentado na lista, que tinha como objetivo a expansão das operações disponíveis da lista encadeada implementada durante as aulas, pede-se a classificação das complexidades de cada uma das operações implementadas. Abaixo são listados cada uma das operações implementadas e suas respectivas complexidades.

Tabela 1: Complexidade das operações implementadas na lista ligada

| Operação | Complexidade | Descrição |
|---------------|----------------------|--|
| front() | $O(1)$ | Retorna o primeiro elemento da lista |
| back() | $O(1)$ | Retorna o último elemento da lista |
| push_front(v) | $O(1)$ | Insere o valor v na cabeça da lista |
| push_back(v) | $O(1)$ | Insere o valor v no final da lista |
| pop_front() | $O(1)$ | Remove o primeiro elemento da lista |
| pop_back() | $O(1)$ | Remove o último elemento da lista |
| splice(L2) | $O(2N)$ | Funde os elementos da lista L2 ao final da lista operada |
| reverse() | $O(N)$ | Reverte os elementos da lista |
| merge(L2) | $O(\frac{n^2-n}{2})$ | Junta duas listas ordenadas em uma só, também ordenada |

Vale citar que, a complexidade da operação *Merge(L2)* tem o formato apresentado por conta do algoritmo selecionado, sendo este o Tree Sort, que tem uma pequena descrição de complexidade apresentada por McLuckie (1986) [1].

2 Exercício 4

O exercício 4 pede a implementação de um *deque* para permitir inserções e remoções de elementos nas duas extremidades em tempo constante $O(1)$, garantindo também o acesso ao i -ésimo elemento em tempo constante $O(1)$. Além disto, inserções que não ocorram nas extremidades poderão ser feitas em tempo $O(N)$.

Inicialmente como forma de solução para este exercício foi adotado uma abordagem que faz a utilização de listas ligadas, controlando inserções e remoções em tempo constante, porém, com esta forma de implementação a garantia do acesso ao i -ésimo elemento não é garantido, já que, nesta abordagem é necessário percorrer cada um dos elementos da lista ligada até chegar no selecionado, como apresentado no pseudocódigo abaixo.

Algorithm 1 Algoritmo de busca em lista ligada

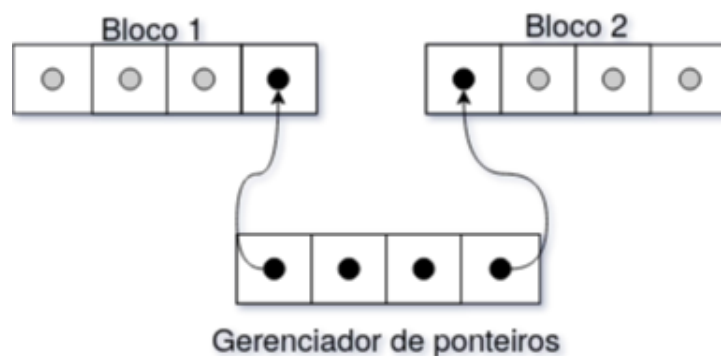
```

1: function BUSCAEMLISTALIGADA(A, el)
2:    $item \leftarrow A.next$ 
3:   while item != A.end and item.data != el do
      item = item.next
4:   end while
5:   return item
6: end function

```

Com isto, foi necessário a identificação de uma outra abordagem para que os requisitos base da estrutura de dados proposta no exercício fossem atendidos. Inicialmente fez-se uma busca pela estrutura de dados equivalente na Standard Template Library (STL) do C++, esta que como apresentado na documentação¹ garante o acesso ao i -ésimo elemento em tempo constante $O(1)$. Musser *et al* (2001) [2] especificam que a STL faz a garantia do tempo constante através de uma implementação que trabalha com o gerenciamento de ponteiros e múltiplos blocos de tamanho fixo. Uma representação para tal implementação pode ser vista na Figura 1.

Figura 1: Representação da forma de implementação do Deque na STL



Para este exercício uma abordagem mais simples foi adotada, onde através de um *array* estático de armazenamento contíguo foi utilizado. Este *array* possui uma representação

¹<https://en.cppreference.com/w/cpp/container/deque>

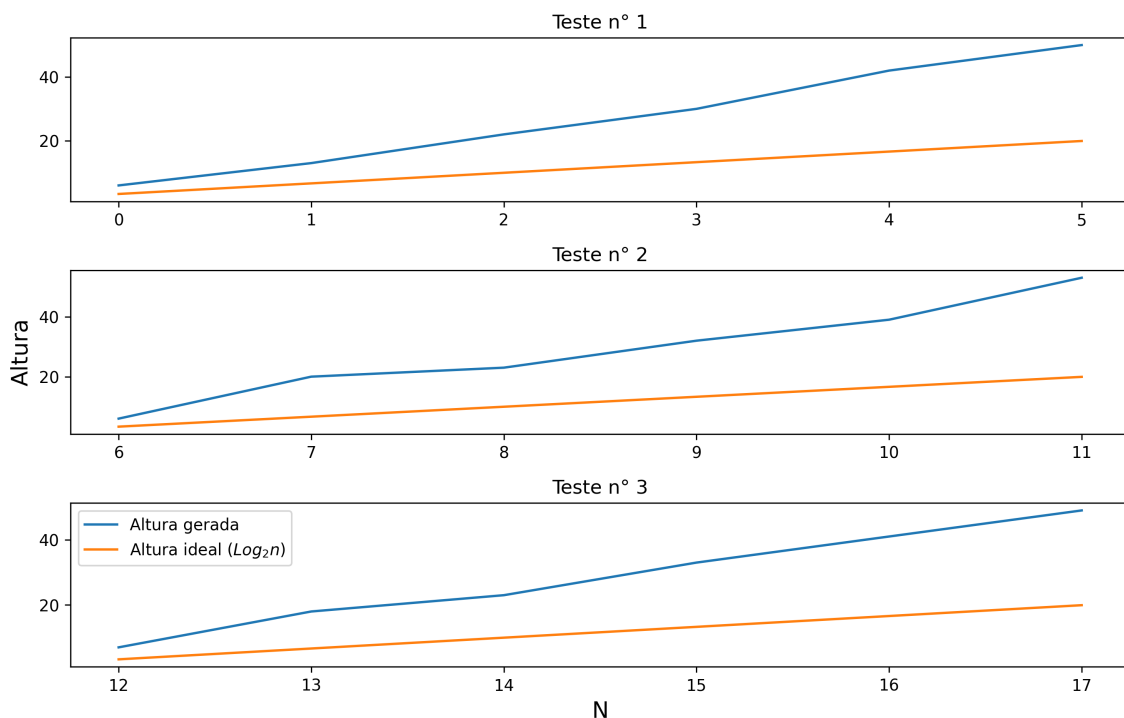
circular dentro da estrutura de dados implementada, sabendo que, com a utilização de dois ponteiros de memória, um representando o início do *deque* e outro representando o fim, todo o comportamento padrão de inserção, remoção e busca foram implementados.

A estrutura de dados implementada neste exercício pode apresentar problemas de usabilidade por conta da necessidade de definição da quantidade de elementos a serem armazenados em tempo de compilação e por não possibilitar o aumento da capacidade em tempo de execução. Por outro lado, garante velocidade $O(1)$ em boa parte das operações implementadas.

3 Exercício 9

A altura das árvores binárias é definida como $\log_2 n$, porém, como apresentado por Sedgwick e Wayne (2011) [3] tal característica só é garantida quando a árvore é balanceada, ou seja, quando a altura das duas subárvores de todo nó nunca difere mais que um elemento. Com isto, ao analisar os resultados obtidos com o teste do exercício nove, apresentados na Figura 2, é possível perceber tal comportamento, isso já que, a implementação de árvore binária realizada neste trabalho não realiza nenhum tipo de balanceamento.

Figura 2: Testes com a altura de árvore binária criada aleatoriamente



Referências

- [1] MCLUCKIE, K. *Sorting routines for microcomputers*. Macmillan, Basingstoke, 1986.
- [2] MUSSER, D., DERGE, G., AND SAINI, A. *STL tutorial and reference guide : C++ programming with the standard template library*. Addison-Wesley, Boston, 2001.
- [3] SEDGEWICK, R., AND WAYNE, R. *Algorithms*. Addison-Wesley, Upper Saddle River, NJ, 2011.